NON 0 6 5008 بر†Title:

Requested Patent:

JP5076146A

AC SERVO MOTOR ;

Abstracted Patent:

JP5076146;

**Publication Date:** 

1993-03-26 ;

Inventor(s):

NAKAGAWA HIROSHI;

Applicant(s):

SHINKO ELECTRIC CO LTD;

Application Number:

JP19910138050 19910610;

Priority Number(s):

JP19910138050 19910610;

IPC Classification:

H02K1/27;

Equivalents:

ABSTRACT:

PURPOSE:To improve motor performance at low cost by a constitution wherein a permanent magnet rotor comprises a core composed of a plurality of core pieces having a surface layer, on the side contacting with a stator, provided with a plurality of holes extending axially along the rotational direction, and permanent magnets loaded such that the permanent magnets, adjacent to each hole, have reverse polarities in the radial direction.

CONSTITUTION: A core 9 comprises a plurality of core pieces laminated in the axial direction. and a plurality of holes 9a are made in the surface layer on the opposite side to a stator while extending axially along the rotational direction M. Permanent magnets 10 are embedded in respective holes 9a such that adjacent ones have reverse polarities in the radial direction of the core 9, and the permanent magnets 10 are bonded in place through adhesive. Dimensions of each hole 9a are set slightly larger than those of the permanent magnet 10. Consequently, irregularities due to dimensional fluctuation of the permanent magnet 10 can be eliminated when the permanent magnet 10 is mounted in the hole 9a.

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

## (11)特許出願公開番号

## 特開平5-76146

(43)公開日 平成5年(1993)3月26日

(51) Int.Cl.5

識別記号 庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H02K 1/27

501 A 6435-5H

C 6435-5H

502 A 6435-5H

C 6435-5H

審査請求 未請求 請求項の数1(全 4 頁)

(21)出願番号

特願平3-138050

(71)出願人 000002059

神剣電機株式会社

(22)出顧日

平成3年(1991)6月10日

東京都中央区日本橋3丁目12番2号

(72)発明者 中川 洋

三重県伊勢市竹ケ鼻町100番地 神鋼電機

株式会社伊勢製作所内

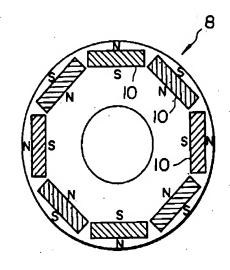
(74)代理人 弁理士 志賀 正武 (外2名)

### (54) 【発明の名称】 ACサーポモータ

## (57)【要約】

【目的】 コアの表面にその回転方向に沿って複数の永 久磁石を取付けた永久磁石回転子を有する従来のA C サ ーポモータにおける各種問題点を改善する。

【構成】 固定子と、この固定子に対して回転自在に支 持された永久磁石回転子8とを備えたACサーポモータ において、永久磁石回転子8は、複数のコア片から成 り、固定子と接する側の表層に回転方向に沿って軸方向 へ延びる複数の孔9 a, 9 a, …が形成されたコア9 と、このコア9の各孔9a、9a、…に隣り合うもの同 士がコア9の径方向に互いに逆極性になるように装着さ れる複数の永久磁石10,10,…とを有して構成す る。



### 【特許請求の範囲】

Ų.

【請求項1】 固定子と、この固定子に対して回転自在 に支持された永久磁石回転子とを備えたACサーポモー タにおいて、

前記永久磁石回転子は、複数のコア片から成り、固定子 と接する側の表層に回転方向に沿って軸方向へ延びる複 数の孔が形成されたコアと、

前記コアの各孔に隣り合うもの同士が前記コアの径方向 に互いに逆極性になるように装着される複数の永久磁石 タ。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、FA(ファクトリオ ートメーション) などのあらゆる分野で使用されるAC サーポモータに関する。

[0002]

【従来の技術】近年、ACサーポモータ(例えば同期形 サーポモータ)は、プラシを必要としないことから、こ れまで使用されているDCサーポモータに代って上述F 20 Aをはじめ、あらゆる分野で使用されている。図6は従 来のインナ・ロータ形のACサーポモータの永久磁石回 転子1を示す正面図であり、この図に示すように、永久 磁石回転子1は、複数のコア片を厚みを有する円筒状に 積層してなるコア2と、このコア2の外周面の回転方向 Mに沿って各々接着剤で接着固定されると共に、図示せ ぬパンドで結束された複数の永久磁石3,3,…とを有 して構成されている。この永久磁石回転子1は、コア2 にシャフト(図示略)を通して固定されており、周囲を されている。一方、図7は従来のアウタ・ロータ形のA Cサーポモータの永久磁石回転子4を示す正面図であ り、この図に示すように、永久磁石回転子4は、複数の コア片を円筒状に積層してなるコア5と、このコア5の 内周面の回転方向Mに沿って接着剤で接着固定される複 数の永久磁石6、6、…とを有して構成されている。こ の永久磁石回転子4は、この内部に挿入配置される円柱 状の固定子(図示略)に対して回転自在に支持されてい

#### [0003]

【発明が解決しようとする課題】ところで、上述したイ ンナロータ形及びアウタロータ形のACサーボモータの いずれにおいても、回転界磁形であることから永久磁石 が使用される。そして、この永久磁石のコアへの固定方 法として様々な工夫がなされている。しかしながら次の ような問題点がある。

【0004】①永久磁石3, 3…、6, 6…の形状を円 弧状にする必要があり、加工が面倒なことから価格高に なる。

②接着自体の信頼性が低いため、各永久磁石3, 3…、

6, 6…は、バンドによる結束が必要になる。しかし、 パンドを迫加することと、これを結束させるための過程 を必要とする分、価格が上昇する。

2

③永久磁石3, 3…、6, 6…の接着時の位置決め作業 が大変であり、特に磁力が大きいものほど大変さの度合 いが大きくなる。

④永久磁石3, 3…、6, 6…の厚みのパラツキがギャ ップのパラツキになるので、これら永久磁石の加工精度 を高める必要がある。

とを有して構成したことを特徴とするACサーボモー 10 ⑤接着厚さのパラツキもギャップのパラツキになり、ギ ャップを小さくすることが難しい。

⑥パンドの厚さ分、ギャップの増大を招く。

【0005】この発明は、上述した事情に鑑みてなされ たもので、上述した問題点を解決することができるAC サーボモータを提供することを目的としている。

[0006]

【課題を解決するための手段】この発明は、固定子と、 この固定子に対して回転自在に支持された永久磁石回転 子とを備えたACサーボモータにおいて、前配永久磁石 回転子は、複数のコア片から成り、固定子と接する側の 表層に回転方向に沿って軸方向へ延びる複数の孔が形成 されたコアと、前記コアの各孔に隣り合うもの同士が前 記コアの径方向に互いに逆極性になるように装着される 複数の永久磁石とを有して構成したことを特徴とする。

[0007]

【作用】上記構成によれば、永久磁石回転子を構成する コアを、その固定子と接する側の表層に回転方向に沿っ て複数の孔を形成し、これら孔内に永久磁石を埋め込む 構造にしたので、各永久磁石は、その形状を円弧状にす 覆う円筒状の固定子(図示略)に対して回転自在に支持 30 る必要がない。また、これらをバンドで結束する必要も ない。また、埋込むことで位置決め作業も必要なく、厚 さのパラツキがあっても埋込み具合を調整することによ って凹凸を無くすことができる。

[0008]

【実施例】以下、図面を参照し、この発明の実施例を説 明する。図1はこの発明の第1実施例によるインナ・ロ ータ形のACサーポモータの永久磁石回転子8を示す正 面図、図2は同永久磁石回転子8を構成するコア9を示 す正面図である。図2において、コア9は、軸方向に積 40 層されている複数のコア片から成り、固定子(図示略) と対向する側の表層に回転方向Mに沿って軸方向に延び る複数の孔(この場合は貫通孔)9a,9a,…が形成 されている。

【0009】各孔9a, 9a, …には、図1に示すよう に、隣合うもの同士がコア9の径方向に対して互いに逆 極性になるように永久磁石10,10,…が埋め込ま れ、接着剤により固定されている。この場合、各孔9 a,9a,…の寸法は、永久磁石10の寸法よりも若干 大きめに設定してある。このように設定することによ 50 り、各永久磁石10, 10, …を孔9a, 9a…に装着

したときに、各永久磁石10,10,…の寸法(厚さ) のパラツキによる凹凸を無くすことができる。これによ り、各永久磁石10、10、…は、その交差がラフなも ので良い。また、ギャップの精度を上げることができる と共に、風損を小さくすることができる。また、永久磁 石10,10,…の装着時の位置決め用治具が不要であ

【0010】次に、図3は上記第1実施例の応用例であ る永久磁石回転子12を示す正面図である。この図に示 すように、コア13には、その外側の表層に回転方向に 10 ③永久磁石の埋込み度合いの調整により、接着厚さによ 沿って軸方向へ延びる複数の孔13a, 13a, …が形 成されており、これら孔13a, 13a,…には上記第 1 実施例と同様の配列で永久磁石14、14、…が埋め 込まれ、接着剤で固定されている。この場合、各孔13 a、13a、…の形状が円弧状になっており、また、こ れらに合せて各永久磁石14,14,…も円弧状に形成 されている。この応用例では、各孔13a, 13a, … と各永久磁石14,14,…を円弧状に形成しなければ ならない分、上記第1実施例に比べて問題はあるが、固 定子に対して均一な磁界を生成させることができる(こ 20 る。 のことは、従来と同様であるが、各永久磁石14,1 4. …を孔13a, 13a, …に埋め込むことの利点は 大である)。

【0011】次に、図4はこの発明の第2実施例による アウタ・ロータ形のACサーボモータの永久磁石回転子 16を示す正面図、図5は同永久磁石回転子16を構成 するコア17を示す正面図である。図5において、コア 17は、上記第1実施例と同様に、軸方向に積層されて いる複数のコア片から成り、固定子(図示略)と対向す る側の表層に回転方向Mに沿って軸方向に延びる複数の 30 孔17a, 17a, …が形成されている。

【0012】また、各孔17a, 17a, …には、図4 に示すように、隣合うもの同士がコア17の径方向に対 して互いに逆極性になるように永久磁石10,10,… が埋め込まれ、接着剤により固定されている。この場 合、各孔17a, 17a, …の寸法は、永久磁石10の 寸法よりも若干大きめに設定してある。この第2実施例 においても上述した第1実施例と同様の効果が得られ る.

#### [0013]

【発明の効果】以上説明したように、この発明は、固定 子と、この固定子に対して回転自在に支持された永久磁 石回転子とを備えたACサーボモータにおいて、前記永 **久磁石回転子は、複数のコア片から成り、固定子と接す** る側の表層に回転方向に沿って軸方向へ延びる複数の孔 が形成されたコアと、前記コアの各孔に隣り合うもの同 士が前記コアの径方向に互いに逆極性になるように装着 される複数の永久磁石とを有して構成したので、以下に 記載する効果が得られる。

①永久磁石をパンドによる結束が不要になる。

②永久磁石の形状を円弧状にする必要がない。したがっ て、単純な形状で良いので、価格の低減が図れる。

るパラツキ及び永久磁石の厚みのパラツキを無くすこと ができるので、ギャップ精度を高めることができ、モー 夕性能の改善が図れる。

④回転子の表面の凹凸が無くなるので、風損が低減する とともに、表面に付着した金属粉等の掃除が楽にでき

⑤永久磁石の接着時の位置決め用の治具が不要であるの で、作業時間の短縮が図れる。

⑥パンドの厚さ分、ギャップの軽減を図ることができ

#### [0014]

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】この発明の第1実施例によるインナ・ロータ形 のACサーポモータの永久磁石回転子を示す正面図であ

【図2】同永久磁石回転子を構成するコアを示す正面図 である。

【図3】この発明の第1実施例の応用例である永久磁石 回転子を示す正面図である。

【図4】この発明の第2実施例によるアウタ・ロータ形 のACサーポモータの永久磁石回転子を示す正面図であ る。

【図 5】 同永久磁石回転子を構成するコアを示す正面図 である。

【図6】従来のインナ・ロータ形のACサーポモータの 永久磁石回転子を示す正面図である。

【図7】従来のアウタ・ロータ形のACサーポモータの 永久磁石回転子を示す正面図である。

#### 【符号の説明】

40 8, 12, 16 永久磁石回転子

9, 13, 17 コア

9a, 13a, 17a A

10, 14 永久磁石

